(19) Weltorganisation für geistiges Eigentum Internationales Büro



(43) Internationales Veröffentlichungsdatum7. Juli 2005 (07.07.2005)

PCT

(10) Internationale Veröffentlichungsnummer WO 2005/061985 A2

(51) Internationale Patentklassifikation7:

G01B

(21) Internationales Aktenzeichen:

PCT/EP2004/053242

(22) Internationales Anmeldedatum:

2. Dezember 2004 (02.12.2004)

(25) Einreichungssprache:

Deutsch

(26) Veröffentlichungssprache:

Deutsch

(30) Angaben zur Priorität: 103 61 315.3 19. Dezem

19. Dezember 2003 (19.12.2003) DE

(71) Anmelder (für alle Bestimmungsstaaten mit Ausnahme von US): VALEO SCHALTER UND SENSOREN GMBH [DE/DE]; Laiernstrasse 12, 74321 Bietigheim-Bissingen (DE).

(72) Erfinder; und

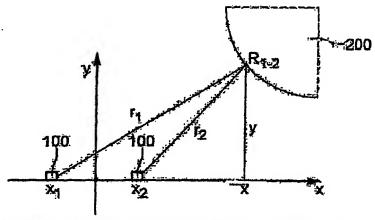
(75) Erfinder/Anmeider (nur für US): GOTZIG, Heinrich

[DE/DE]; Sommerau 28/2, 74081 Heilbronn (DE). ECK-STEIN, Oliver [DE/DE]; J.G. Fischerstrasse 4, 71672 Marbach (DE). HENRY, Marlon [FR/DE]; Breitscheidstrasse 121, 70176 Stuttgart (DE). JUNG, Thomas [DE/DE]; Asternweg 7, 74199 Untergruppenbach (DE). JECKER, Nicolas [FR/DE]; Schelztorstrasse 24-1, 73728 Esslingen (DE).

- (74) Anwalt: CROONENBROEK, Thomas; Valeo Switches & Detection Systems (VSDS), Rue Jules Verne, BP 509, Vetraz Monthoux, F-74106 Annemasse (FR).
- (81) Bestimmungsstaaten (soweit nicht anders angegeben, für jede verfügbare nationale Schutzrechtsart): AR, AG, AL, AM, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BR, BW, BY, BZ, CA, CH, CN, CO, CR, CU, CZ, DK, DM, DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, HR, HU, ID, IL, IN, IS, JP, KE, KG, KP, KR, KZ, LC, LK, LR, LS, LT, LU, LV, MA, MD, MG, MK, MN, MW, MX, MZ, NA, NI, NO, NZ, OM, PG, PH, PL, PT, RO, RU, SC, SD, SE, SG, SK, SL, SY, TJ, TM,

[Fortsetzung auf der nächsten Seite]

- (\$4) Title: METHOD AND DEVICE FOR DETERMINING THE POSITION OF AT LEAST ONE POINT OF REFLECTION ON AN OBSTACLE
- (54) Bezeichnung: VERFAHREN UND VORRICHTUNG ZUM BESTIMMEN DER POSITION VON MINDESTENS EINEM REFLEXIONSPUNKT AUF EINEM HINDERNIS



(57) Abstract: The invention relates to a method for determining the position (x, y) of at least one point of reflection (R_{1-2}) on an obstacle (200). According to traditional methods of this kind a first distance (r_1) between the point of reflection (R_{1-2}) and a first position (x_1) of a distance measuring device is calculated by evaluating a time period between the emission of a transmission signal and reception of a reflection signal. In order to state the unsharp position of the point of reflection thereby obtained even more precisely, in addition to the first distance (r_1) , a second distance (r_2) of the point of reflection is calculated with respect to a second position (x_2) of the distance measuring device in analogy to the calculation of the first distance (r_1) and then a defined position (x, y) is calculated from the pair of variates (x_1, r_1) (x_2, r_2) so obtained using the triangulation method.

[Fortsetzung auf der nächsten Seite]